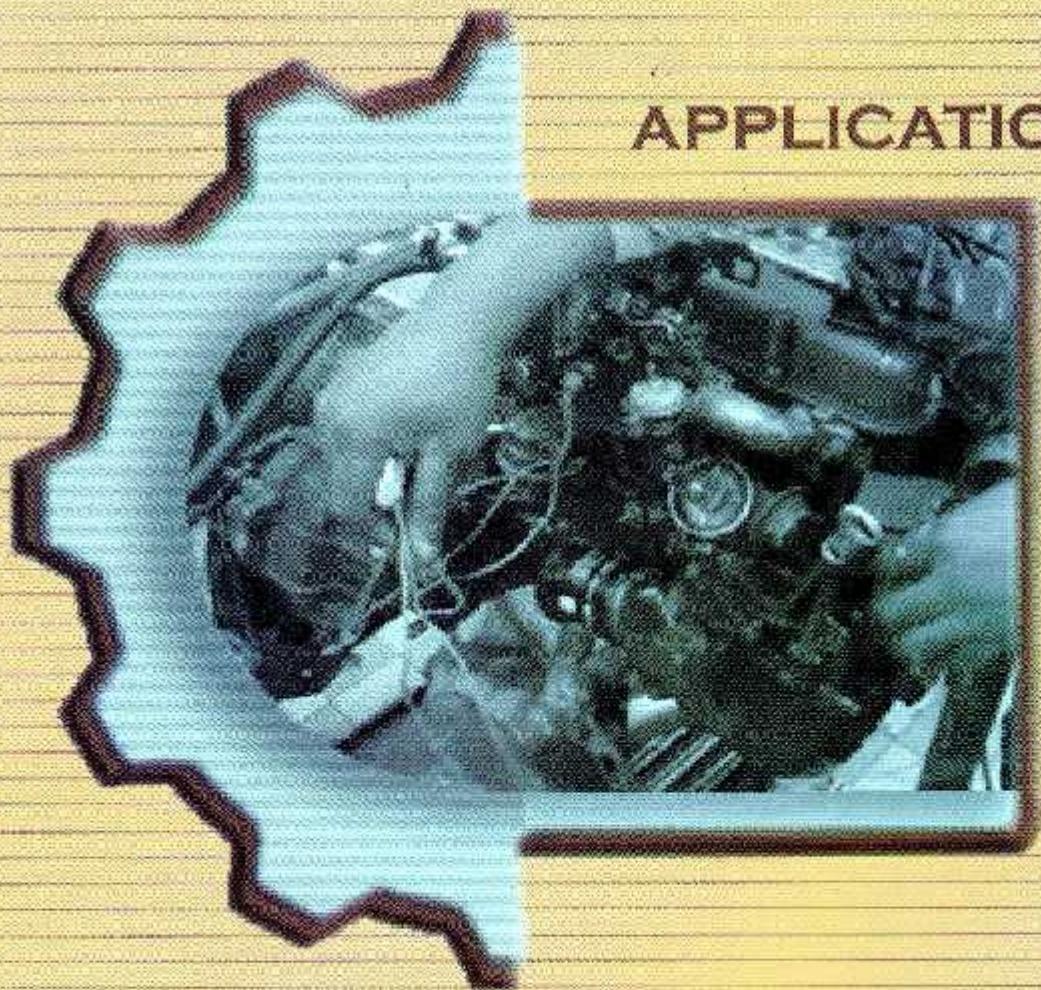


A. BOUDA

LA MECANIQUE

NOTIONS DE BASE
ET
APPLICATIONS



LA MECANIQUE

Office des Publications Universitaires

TABLE DES MATIERES

Chapitre 1 : INTRODUCTION	13
1. La mécanique est une branche de la physique	13
2. Espace et temps	14
2.1 Le temps - 2.2 L'espace - 2.3 L'espace-temps	
3. La matière	16
4. Systèmes d'unités	17
4.1 Unités fondamentales - 4.2 Equations aux dimensions	
Chapitre 2 : RAPPELS ET COMPLEMENTS MATHEMATIQUES	19
1. Dérivation. Différentiation. Intégration	19
1.1 Dérivée d'une fonction - 1.2 Différentielle - 1.3 Dérivée d'une fonction composée	
1.4 Intégrale indéfinie	
2. Vecteurs	21
2.1 Définitions - 2.2 Propriétés - 2.3 Produit scalaire - 2.4 Produit vectoriel	
2.5 Dérivées des fonctions vectorielles - 2.6 Composantes d'un vecteur -	
2.7 Intégration des fonctions vectorielles	
3. Systèmes de coordonnées usuels	25
3.1 Coordonnées cartésiennes - 3.2 Coordonnées cylindriques - 3.3 Coordonnées sphériques	
4. Intégrales définies simples et multiples	30
4.1 Intégrale simple - 4.2 Intégrale double - 4.3 Intégrale triple	
5. Champs scalaires et vectoriels	36
5.1 Gradient d'un champ scalaire - 5.2 Divergence d'un champ vectoriel -	
5.3 Rotationnel d'un champ vectoriel - 5.4 Relation du second ordre -	
5.5 Circulation d'un champ vectoriel	
6. Équations différentielles	41
6.1 Définition - 6.2 Équations différentielles du premier ordre - 6.3 Équations différentielles du second ordre	
7. Coniques	47
7.1 Définition par foyer et directrice - 7.2 Autres définitions	
Exercices	51
Chapitre 3 : CINÉMATIQUE DU POINT	69
1. Notion de mouvement	69
2. Mouvement rectiligne	70
2.1 Définition - 2.2 Position - 2.3 Déplacement - 2.4 Vitesse - 2.5 Accélération -	
2.6 Mouvements rectilignes particuliers	
3. Mouvement curviligne	72
3.1 Vecteur position - 3.2 Vecteur déplacement - 3.3 Abscisse curviligne - 3.4 Vecteur vitesse - 3.5 Vecteur accélération - 3.6 Accélérations tangentielle et normale -	
3.7 Vecteur vitesse de rotation - 3.8 Mouvement accéléré et retardé	

TABLE DES MATIERES

4. Composition des mouvements	80
4.1 Définition du problème - 4.2 Relation entre les positions - 4.3 Relation entre les vitesses - 4.4 Relation entre les accélérations - 4.5 Cas d'une translation	
Exercices	85
Chapitre 4 : DYNAMIQUE DU POINT	107
1. Sur la notion de force	107
1.1 La force dans la vie quotidienne - 1.2 La force en science physique - 1.3 Origine de quelques forces mécaniques	
2. Les lois de Newton	109
2.1 La première loi : le principe d'inertie - 2.2 La deuxième loi : le principe fondamental de la dynamique - 2.3 La troisième loi : le principe de l'action et de la réaction	
3. Les forces de frottements	112
3.1 Frottement entre deux corps solides - 3.2 Contact avec les fluides	
4. Les forces d'inertie	116
4.1 Définitions - 4.2 Effets des mouvements de rotations de la Terre	
Exercices	125
Chapitre 5 : TRAVAIL ET ENERGIE DANS LE CADRE DU POINT MATERIEL	137
1. Quelques expériences pour illustrer le concept d'énergie	137
1.1 Introduction - 1.2 Energie mécanique - 1.3 Energie potentielle - 1.4 Energie cinétique et travail	
2. Travail et puissance	141
2.1 Travail - 2.2 Exemple de calcul du travail - 2.3 Puissance	
3. Energies cinétique, potentielle et mécanique	143
3.1 Energie cinétique - 3.2 Energie potentielle - 3.3 Energie mécanique - 3.4 Forces non conservatives - 3.5 Variation de l'énergie mécanique	
4. Equilibre et stabilité	149
5. Intérêt d'utilisation de la notion d'énergie	151
Exercices	153
Chapitre 6 : QUANTITE DE MOUVEMENT ET MOMENT CINETIQUE. NOTION DE SYMETRIE	165
1. Quantité de mouvement	165
1.1 Pourquoi et comment définir la quantité de mouvement - 1.2 Le principe fondamental de la dynamique : autre formulation - 1.3 Quantité de mouvement pour un système isolé	
2. Moment cinétique	169
2.1 Pourquoi et comment définir le moment cinétique - 2.2 Théorème du moment cinétique - 2.3 Moment cinétique pour un système isolé - 2.4 Cas des forces centrales	

TABLE DES MATIÈRES

3. Notion de symétrie en physique	178
3.1 Qu'est ce qu'une symétrie - 3.2 La symétrie dans l'espace et le temps - 3.3 Importance de la symétrie en physique	
Exercices	181
Chapitre 7 : SYSTEME DE PARTICULES	189
1. Centre de masse	189
1.1 Définition du centre de masse - 1.2 Référentiel du centre de masse	
2. Quantité de mouvement	191
2.1 Relation cinématique - 2.2 Relation dynamique - 2.3 Propriété importante du référentiel du centre de masse	
3. Moment cinétique	192
3.1 Relation cinématique - 3.2 Relations dynamiques	
4. Energie	194
4.1 L'énergie cinétique : relation cinématique - 4.2 Théorème de l'énergie cinétique - 4.3 Energie potentielle - 4.4 Energie mécanique - 4.5 Energie potentielle gravitationnelle au voisinage immédiat de la surface de la Terre	
5. Système isolé à deux particules	197
5.1 Positions, vitesses et accélérations - 5.2 Masse réduite - 5.3 Quantité de mouvement - 5.4 Moment cinétique - 5.5 Energie cinétique - 5.6 Conclusion	
6. Choc de deux particules	200
6.1 Introduction - 6.2 Conservation de la quantité de mouvement - 6.3 Choc élastique- 6.4 Choc inélastique	
Exercices	205
Chapitre 8 : L'INTERACTION GRAVITATIONNELLE	211
1. La loi de la gravitation	211
1.1 Lois de Kepler - 1.2 Loi gravitationnelle de Newton - 1.3 Explication par voie analytique des lois de Kepler - 1.4 Une expérience pour mesurer la masse de la Terre	
2. Energie potentielle gravitationnelle	215
2.1 Expression de l'énergie potentielle - 2.2 Energie mécanique - 2.3 Vitesse de libération	
3. Champ et potentiel gravitationnels	218
3.1 Définitions - 3.2 Angle solide - 3.3 Théorème de Gauss - 3.4 Exemple d'utilisation du théorème de Gauss	
4. Masse d'inertie et masse de gravitation	226
Exercices	229
Chapitre 9 : INTRODUCTION A LA DYNAMIQUE DU SOLIDE	239
1. Géométrie des masses	239
1.1 Centre de masse - 1.2 Moment d'inertie	
2. Rotation d'un solide autour d'un axe fixe	247
2.1 Moment cinétique par rapport à un axe - 2.2 Moment d'une force par rapport à un axe - 2.3 Théorème du moment cinétique - 2.4 Conservation du moment cinétique - 2.5 Energie cinétique de rotation - 2.6 Exemple d'application : le pendule pesant	

TABLE DES MATIERES

3. Mouvement composé	252
3.1 Mouvement du centre de masse - 3.2 Mouvement par rapport au centre de masse -	
3.3 Conservation de l'énergie mécanique - 3.4 Exemple d'application	
4. Equilibre d'un solide	255
4.1 Cas général - 4.2 Cas des forces concourantes - 4.3 Cas des forces coplanaires -	
4.4 Exemple d'application	
Exercices	259
Chapitre 10 : MOUVEMENT OSCILLATOIRE	273
1. Oscillations libres	273
1.1 L'oscillateur harmonique - 1.2 Application à une masse attachée à un ressort	
2. Oscillations amorties	278
2.1 Équation de mouvement - 2.2 Régime pseudo-périodique - 2.3 Régime aperiodique - 2.4 Régime critique	
3. Oscillations forcées	280
3.1 Équation de mouvement - 3.2 Recherche de la solution - 3.3 Résonance	
3.4 Bande passante	
4. Système à deux degrés de libertés	284
4.1 Définition - 4.2 Exemple d'oscillations libres sans frottements	
Exercices	289
Chapitre 11 : INTRODUCTION A LA THEORIE DE LA RELATIVITE RESTREINTE	297
1. La physique avant la théorie de la relativité	297
1.1 Relativité de Galilée - 1.2 Équations de Maxwell - 1.3 Les équations de Maxwell et la relativité de Galilée - 1.4 Quelques expériences avant la relativité	
1.5 Interprétations	
2. Postulats de la relativité	304
2.1 Premier postulat : le postulat de la relativité - 2.2 Second postulat : l'invariance de la vitesse de la lumière	
3. Simultanéité	305
3.1 Événement - 3.2 Simultanéité dans un même lieu - 3.3 Synchronisation de deux horloges - 3.4 Simultanéité en deux lieux différents	
4. Transformations des longueurs et des durées	307
4.1 L'invariance des longueurs perpendiculaires au mouvement relatif - 4.2 Dilatation du temps - 4.3 Contraction des longueurs parallèles au mouvement relatif	
Exercices	315
Chapitre 12 : CINEMATIQUE ET DYNAMIQUE RELATIVISTE	323
1. Transformation des coordonnées et des vitesses	323
1.1 Transformation des coordonnées - 1.2 Transformation des vitesses	
2. Quadrivecteur et invariant relativiste	327
2.1 Quadrivecteur position - 2.2 Intervalle entre deux événements - 2.3 Temps propre -	
2.4 Notion de quadrivecteur - 2.5 Quadrivecteurs vitesse et accélération	
3. Quantité de mouvement et énergie	332
3.1 Comment définir la quantité de mouvement - 3.2 Travail et énergie en relativité -	
3.3 Equivalence masse et énergie - 3.4 Quadrivecteur énergie-impulsion - 3.5 Cas du photon - 3.6 Quadrivecteur force	

TABLE DES MATIERES

4. Collisions entre particules.....	338
4.1 Lois de conservation - 4.2 Référentiel du centre de masse - 4.3 Collision élastique-	
4.4 Collision inélastique	
Exercices	343
INDEX ALPHABETIQUE	355